CLIPPEDIMAGE= JP401008856A

PAT-NO: JP401008856A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 01008856 A

TITLE: STEPPING MOTOR

PUBN-DATE: January 12, 1989

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

IINUMA, HIROKAZU ODAKA, TOSHIKAZU

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

SEIKO EPSON CORP

COUNTRY

N/A

APPL-NO: JP62164160

APPL-DATE: July 1, 1987

INT-CL (IPC): H02K037/14

US-CL-CURRENT: 310/49R

## ABSTRACT:

PURPOSE: To increase a coil volume and improve a motor efficiency by decreasing such parts as constituting a magnetic circuit not directly through supporting a rotor by a bearing inserted into a bobbin bearing fitting part integral with a bobbin.

CONSTITUTION: Locating lugs 35a, 35b are arranged on respective end faces of bobbins 4a, 4b. Said lugs 35a, 35b are molded to be in the same shaft basis as bearings 5a, 5b. On the other hand, holes fitting to locating lugs 35a, 35b are also arranged in outer yokes 1a, 1b and inner yokes 2a, 2b, and processed to be on the same shaft basis as a yoke pole tooth inner

diameter. Therefore, the bearings 5a, 5b pressed into the bobbins 4a, 4b and a yoke pole teeth inner peripheral face fixed in its position by the locating lugs 35a, 35b are on the same shaft basis so that a rotary air-gap between the rotor outer periphery and pole teeth is maintained. Thus, the number of parts is decreased and the coil volume efficiency of a motor is improved.

COPYRIGHT: (C) 1989, JPO&Japio

CLIPPEDIMAGE= JP363154060A

PAT-NO: JP363154060A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 63154060 A

TITLE: STEPPING MOTOR

PUBN-DATE: June 27, 1988

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

MATSUI, KENJI

OYAMADA, TOSHITOMO

KOBAYASHI, YUICHI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

JECO CO LTD

COUNTRY N/A

APPL-NO: JP61299152

APPL-DATE: December 16, 1986

INT-CL (IPC): H02K037/16

US-CL-CURRENT: 310/49R

# ABSTRACT:

PURPOSE: To increase the output torque of a stepping motor by separately providing a coil winding shaft from a rotor shaft, thereby improving the winding efficiency of a coil.

CONSTITUTION: A rotor for a stepping motor is rotatably supported by bearings

24, 25 provided at plates 21, 23 by securing a magnet 20 to the shaft 21.

Cores 31, 32 of tubular soft magnetic material are provided between the plates

22 and 26 and between the plates 26 and 23 respectively, coil bobbins 35, 36

are provided on the outer periphery, and coils 37, 38 are wound. Yokes

40∼43 are provided between the bobbins 35, 36 and the plates, thereby constructing a stator. Thus, since the rotor 20 is provided on a separate shaft from the coils 37, 38, the inner diameters of the coils 37, 38 are formed to be smaller than the outer diameter of the rotor 20, thereby reducing the diameters of the coils 37, 38 and the width in a direction of an arrow X.

COPYRIGHT: (C) 1988, JPO&Japio

⑲ 日本国特許庁(JP)

⑪特許出願公開

# ⑩ 公 開 特 許 公 報 (A)

昭63-154060

⑤Int.Cl.⁴

識別記号

庁内整理番号

匈公開 昭和63年(1988)6月27日

H 02 K 37/16

7829-5H

審査請求 未請求 発明の数 1 (全3頁)

野発明の名称

ステップモータ

②特 願 昭61-299152

②出 願 昭61(1986)12月16日

@発明者 松井

賢二

埼玉県行田市富士見町1丁目4番地1 ジェコー株式会社

内

⑩発 明 者 小 山 田 敏 智

埼玉県行田市富士見町1丁目4番地1 ジェコー株式会社

②発 明 者 小 林 祐 一

埼玉県行田市富士見町1丁目4番地1 ジェコー株式会社

勿出 願 人 ジェコー株式会社

埼玉県行田市富士見町1丁目4番地1

砂代 理 人 弁理士 伊東 忠彦 外1名

#### 打 職 選

1. 発明の名称

ステップモータ

2. 特許請求の範囲

周方向に交互に極性を異ならしめ軸直方向に着 避された回転子と、コイルで励磁される複数の磁 極片を該回転子の外周に対向させて配設した固定 子とよりなるステップモータにおいて、

該固定子のコイルを該回転子の軸と平行な別軸に巻回し、該コイルの発生した磁界をヨークを介して該複数の破極片に導くことを特徴とするステップモータ。

3. 発明の詳細な説明

産業上の利用分野

本発明はステップモータに係り、回転子の外周 に複数の磁極片を配したステップモータに関する。 従来の技術

第3図(A),(B) 夫々は従来のステップモータの一例の断面図、一部切殻斜視図を示す。同図中、回転子1は円筒状で、その外周に複数の磁

極が軸 2 を中心として等角度毎にな互に極性を異ならしめて軸直方向に着融形成されて挟んでで対している。固定子3 a , 3 b 夫々はコイルボザルボボビショ・5 a , 5 b にコイル6 a , 6 b を 巻回し、内側コーク 7 a , 7 b と外側ヨーク 8 a , 8 b を 検知がられて 複数の内側 強極片 9 a , 9 b 夫々と外側ヨーク 8 a , 8 b 夫々に設けられた複数の内側 強極片 10 a , 10 b 夫々とが互いに 軸み合されて、回転子1に対向している。

固定子3 a , 3 b は取付板 1 1 及びエンドプレート 1 2 に挟まれて固定され、上記取付板 1 1 . エンドプレート 1 2 夫々に取付けられた軸受 1 3 . 1 4 によって軸 2 が支持されている。

発明が解決しようとする問題点

上記従来のステップモータは回転子1の外周にコイル6a, 6bを配置しているため、直径Dが大であり、この直径Dを小さくすれば、出力トルクが低下してしまう。

## 特開昭63-154060(2)

このため、矢印乙で示す輸2とは垂直な平面上で、矢印Y方向の幅は多少大であっても、矢印X方向の幅を小として使用したいという要望があっても、これを満足できないという問題点があった。

本発明は上記の点を鑑みてなされたものであり、 矢印×方向の幅を小としたステップモータを提供 することを目的とする。

問題点を解決するための手段

本発明のステップモータは、固定子のコイルは
該回転子の軸と平行な別軸に巻回されており、コイルの発生した磁界はヨークを介して複数の磁極
片に導かれる。

作用

本発明においては、コイルの巻回輪が回転子の 輪とは別に設けられているので、コイルの内径を 回転子の外径より小さくできる。

実施例

第1図(A)、(B)、(C)は木発明になるステップモータの一実施例の平面図、縦断面図、 機断面図を示す。

コイルボビン35とプレート22との間にはヨーク40が設けられ、コイルボビン35とプレート26との間にはヨーク41が設けられ、コイルボビン36とプレート26との間にはヨーク42が設けられ、コイルボビン36とプレート23との間にはヨーク43が設けられている。

ョーク40は第2図(A)、(B)に示す如く、強磁性体を略長方形板状に形成したもので、ロータ20の挿通される開口部50、支柱27,28の挿通される孔51.52、コア31の挿通される孔53を有している。開口部50の周縁には等角度間隔で5個の磁極片54が一体形成により立設されている。この磁極片54は中心触55に対して9度(一8/8)だけ位相をすらした状態で設けられている。

ョーク43はヨーク40と同一のもので、ヨーク40、43夫々は職権片54をプレート26に対向させて配設される。このため、ヨーク43の職権片54とヨーク40の職権片とは互いに $\theta$   $\angle$  4だけ位相がすれた状態とされる。

同図中、20は回転子を構成するマグネットであり、輪21に固定されている。マグネット20は円筒状であり、その外周は輪21を中心として例えば36度(=0/2)毎に10の区面に等分割されており、各区面は交互に極性を異ならしめ、かつ輪直方向に着磁形成されている。また、輪21はプレート21,23夫々に設けられた軸受24.25夫々に回転自在に支持されている。

プレート 2 1 , 2 3 間にはプレート 2 6 が配置され、プレート 2 2 と 2 6 , 2 6 と 2 3 夫々は非 磁性体の支柱 2 7 , 2 8 で所定間隔とされ、ネジ 2 9 , 3 0 で固定されている。

上記のプレート 2 2 . 2 6 問及び 2 6 . 2 3 間 夫々にはパイプ状 軟 磁性体の コア 3 1 . 3 2 が 設けられ、ネジ 3 3 を揮通されてプレート 2 2 . 2 3 . 2 6 に固定されている。このネジ 3 3 は軸 2 1 と平行とされている。コア 3 1 . 3 2 夫々の外周にはコイルポピン 3 5 . 3 6 が 設けられ、コイルポピン 3 5 . 3 6 夫々にコイル 3 7 . 3 8 が 巻回されている。

また、ヨーク41、42夫々は互いに同一のものでヨーク40と略同様の構成であるが、概極片54の中心軸55に対する位相のずれが27度(=3・0/8)とされている。ヨーク41、42夫々は破極片54をアレート22、23夫々に対向させ、ヨーク40、41は夫々の融極片54を互いに噛み合い状態に整合され、ヨーク42、43は夫々の融極片54を互いに噛み合い状態に整合されている。

上記のコア3 1 . 3 2 、コイルホピン3 5 . 3 6 、コイル3 7 , 3 8 、ヨーク4 0 ~ 4 3 により固定子が構成されている。

これらのヨーク40~43夫々はコイル37。 38で発生された磁界を夫々の磁極片に導き、各磁極片より洩れ出た磁束が回転子20と鎖交して、回転子20の回転駆動が行なわれる。

このステップモータは例えば第1ステップで内 朝ヨーク41、42夫々の選極片を共にN極(以 下「N・N」と記す)に励強され、続いて第2ス テップで「N・S」、第3ステップ「S・S」、

# 特開昭63-154060(3)

第4ステップで「S.N」の順に励強され、これ を繰り返して回転せしめられる。

ここで、回転子21とコイル37,38とは別権とされているため、コイル37,38夫々の内径を回転子20の外径より小とすることができ、これによってコイル37,38の直径が従来より小となり、矢印×方向の幅を小さくでき、かつコイル37,38の巻回効率が向上する。

また、コイル37,38の他の矢印Y方向にネージ33とは離間した位置に別のコイルを設置することが可能であり、軸21の出カトルクを大とすることが可能である。

更にヨーク40と43、41と42夫々を共通 化できるので価格を低く抑えることが可能である。 発明の効果

上述の如く、本発明になるステップモータによれば、回転出力権と垂直な平面の一方向の幅を小さくすることができ、コイルの巻線効率が向上し出力トルクを増大することができ、実用上極めて有用である。

## 4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明のステップモータの一実施例の平面図、縦断面図、横断面図、第2図は第1図示のステップモータのヨークの一実施例の平面図、断面図、第3図は従来のステップモータを説明するための図である。

20…回転子、21…軸、31,32…コア、 35,36…コイルポピン、37,38…コイル、 40~43…固定子。

特許出願人 ジェコー株式会社

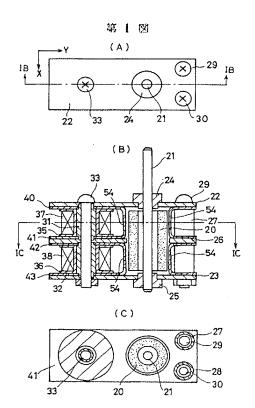
代 理 人 弁理士 伊 東 忠

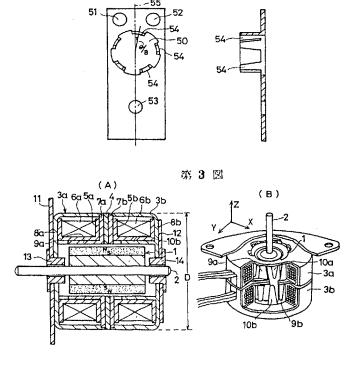


同 弁理士 松 浦 兼



(B)





第 2 図